

■ TOSVERT™ VF-AS3J ソフトウェアバージョンアップ情報

VF-AS3J のソフトウェアバージョンアップによる主な変更点をリストアップしております。

インバータソフトウェアのバージョンは、「VF-AS3J 取扱説明書」(E6582247)【8.1 [モニタモード] の画面表示】の「CPU1 バージョン」にて確認できます。

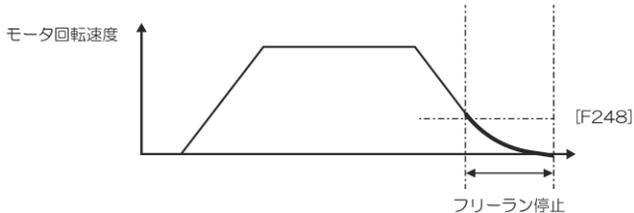
なお、バージョンアップはお断りなしに実施する事がありますので、ご了承ください。

仕様変更パラメータ

パラメータ	通信番号	内容	ソフトウェアバージョン	取扱説明書対象項
C668	C668	[C668 : Eth. Web サーバ] の初期値を「0 : なし」へ変更 (現在の一般的なセキュリティ対策では Web サーバ機能を無効化することが推奨されているため)	Ver122 以降	—
F106	O106	[F106 : 3 ワイヤ運転中反対方向指令]を追加 0 : 有効 (初期値) 1 : 停止 ■機能 [F106]=1 を設定すると、3 ワイヤ運転中に反対方向の運転コマンドを入力した場合、停止させることができます。	Ver120 以降	【7.2.1】
F405 F406 A339	O405 O406 A339	設定範囲の変更 設定範囲 : 0.01 ~ 200.00 → 0.01 ~ 630.00	Ver120 以降	【6.23】
F456	O456	下記機種の[F456 : 励磁フォーシングレベル]のND 定格時の初期値変更 2220PM : 100 → 95% 2300PM : 100 → 90% 2370PM : 100 → 90% 4185PL : 100 → 95%	Ver120 以降	【6.23.1】
F111~ F126 F151~ F158 A973~ A976	O111~ O126 O151~ O158 A973~ A976	設定範囲の変更 設定範囲 : 0 ~ 205 → 0 ~ 219	Ver118 以降	—
F480	O480	慣性モーメントオートチューニングに、設定値 3, 4 (メーカー設定用) を追加 設定範囲 : 3, 4 : —	Ver118 以降	—
F482	O482	慣性モーメントオートチューニング時速度変化幅の設定範囲を変更 設定範囲 : 0.1 ~ 25.0 → 0.1 ~ 100.0	Ver118 以降	—
F486	O486	[F486 : メーカー設定用]を追加	Ver118 以降	—
F701	O701	[F701 : 電流・電圧単位選択]に、設定値 2, 3 (メーカー設定用) を追加 設定値 : 2, 3 : —	Ver118 以降	【6.35.2】
F789	O789	[F789 : メーカー設定用]を追加	Ver118 以降	—

パラメータ	通信番号	内容	ソフトウェアバージョン	取扱説明書対象項
A280 A281 A282 F111～ F124、 F126 F151～ F158	A280 A281 A282 O111～ O124、 O126 O151～ O158	<p>[A280：運転信号監視機能選択]=「0：無効、1：運転中、2：常時」 [A281：運転信号監視遅延タイマー]=「100ms～5000ms」 [A282：運転信号異常トリップ時動作選択]=「0：トリップ、1：減速停止後トリップ」を追加。</p> <p>[F111]～[F124]、[F126]、[F151]～[F158]（入力端子機能）に「194～197」を追加。 <u>「194：正転運転2」</u> <u>「195：正転運転2の反転」</u> <u>「196：逆転運転2」</u> <u>「197：逆転運転2の反転」</u></p> <p>■機能： 制御指令を行うリレーの溶着対策として、運転信号を二重化し監視する機能を追加しました。 [A280]=1もしくは2の場合、正転運転信号と正転運転2信号がどちらもONされた時に正転運転を行い、どちらもOFFされたときに停止します。 正転運転信号と正転運転2信号の一方のみがONの時、現在の状態を維持するとともに、その状態が[A281]以上継続した場合は、[A282]で選択された動作を行い、Erlrトリップします。 逆転（逆転運転信号と逆転運転2信号）の場合も同様の動作となります。（トリップ表示はErlrとなります） 尚、以下の場合本機能は無効となります。 ・[A280]=1：停止中 ・[A280]=2：MOFF発生中</p>	Ver118以降	【7.2.1】 【11.3】 【11.4】 【11.8】
F130～ F138 F159～ F163	O130～ O138 O159～ O163	<p>[F130]～[F138]、[F159]～[F163]（出力端子機能）に、機能番号「270/271」を追加 「270：励磁フォーシング中」 「271：励磁フォーシング中の反転」</p>	Ver116以降	—
F400	O400	<p>[F400：オフラインオートチューニング]に「8」、「9」を追加 ■機能： 「8：入力端子ONでオートチューニング（毎回）」 「9：運転指令ONでオートチューニング（電源投入後1回のみ）」</p>	Ver116以降	【6.23】
F403	O403	<p>[F403：オンラインオートチューニング]に、設定値3（メーカ設定用）を追加 設定値：3：—</p>	Ver116以降	【6.23】
F494	O494	[F494：メーカ設定用]を追加	Ver116以降	—
FD82、 FE82	FD82、 FE82	<p>[FD82/FE82：インバータステータス6]の追加 Bit0：励磁フォーシング中 Bit1～Bit15：-（空き）</p>	Ver116以降	—

パラメータ	通信番号	内容	ソフトウェアバージョン	取扱説明書対象項
F647	O647	[F647：制御電源オプション異常検出] に「3: アラーム (A-29)」を追加 ■機能： [+SU] 端子に入力される制御電源電圧が低下した場合に、アラーム「A-29」を表示しますが、インバータは運転を継続します。	Ver110 以降	【6.31.23】
F130～ F138 F159～ F163	O130～ O138 O159～ O163	[F130]～[F138]、[F159]～[F163] (出力端子機能) に、機能番号「268/269」を追加。 「268：制御電源オプションアラーム中」 「269：制御電源オプションアラーム中の反転」	Ver110 以降	【7. 2. 1】 【11. 3】
FC60	FC60	[FC60：アラームコード3] を追加 ■機能： 通信からアラームの発生状態を確認できます。「A-29」アラームは、ビット3に割当。	Ver110 以降	「RS485 通信機能説明書」 (E6582142)
F709	O709	パラメータ名を [F709：標準モード表示機能] に変更および「3：0.1 単位表示」、「4：1 単位表示」を追加 ■機能： 「3: 0.1 単位表示」 [標準モード] を小数点以下一位まで表示します。 「4: 1 単位表示」 [標準モード] を整数値で表示します。	Ver110 以降	【6.35.8】
A510	A510	[A510：位置制御指令選択]に「4：本体パルス列入力による簡易位置制御 (AB 相パルス列入力)」を追加	Ver110 以降	—
A686	A686	[A686：アナログ出力固定出力2 調整レベル]を追加 設定範囲：10%～100%、初期値：50% ■機能 アナログ出力 (FM、AM、MON1、MON2) の調整時に、固定出力2 (設定値：23、倍率：50%) の倍率を可変できます。リセットで50%に戻ります。	Ver110 以降	—
A698	A698	[A698：模擬トリップ]を追加 ■機能 模擬的にトリップを発生させる機能を追加しました。 [A698]でトリップを選択 (10進数の故障コードを設定) すると、模擬的に任意のトリップが発生します。	Ver110 以降	—
A801～ A958	A801～ A958	設定範囲の変更 設定範囲：0 ～ 4099 → 0 ～ 5099	Ver110 以降	—
A965～ A971	A965～ A971	設定範囲の変更 設定範囲：0 ～ 4099 → 0 ～ 5099	Ver110 以降	—
C009～ C030 C430～ C443	C009～ C030 C430～ C443	通信用パラメータの追加 詳細は、各通信機能説明書を参照してください。	Ver110 以降	—

パラメータ	通信番号	内容	ソフトウェアバージョン	取扱説明書対象項
FM, F671, F673, F675	0006, 0671, 0673, 0675	設定範囲の変更 設定範囲：0 ~ 250% → 0 ~ 600%	Ver108 以降	【5.1.6】
TYP	0007	[TYP：標準出荷設定]に設定値「17：標準出荷設定 3」を追加。 ■機能： [TYP]＝「3：標準出荷設定 1」を実行後に、以下のパラメータを VF-AS1、VF-PS1 と同じ標準出荷設定値に自動設定します。 [F107：RX 端子入力電圧選択] ＝「0：0 ~ +10V」 ⇒「 <u>1：-10 ~ +10V</u> 」 [F148：AI4 端子入力選択] ＝「1：電圧入力(0 ~ 10V)」 ⇒「 <u>3：電流入力(0 ~ 20mA)</u> 」 [F686：AM 端子切換え] ＝「2：電圧(0 ~ 10V) 出力」 ⇒「 <u>0：メータオプション(0 ~ 1mA)</u> 」	Ver108 以降	【5.1.9】
F248	0248	[F248：減速時フリーラン停止]を追加 ■機能 減速中に、設定した周波数未満まで減速すると、フリーラン停止します。 コンプレッサなど、低速回転を避けたい用途に使用します。 機械の特性に合わせて設定してください。 	Ver108 以降	—
F130~F138 F159~F163	0130~0138 0159~0163	[F130]~[F138]、[F159]~[F163] (出力端子機能)に、機能番号「260/261」を追加 <u>「260：オートチューニング中」</u> <u>「261：オートチューニング中の反転」</u>	Ver108 以降	【7.2.1】 【11.3】
F130~F138 F159~F163	0130~0138 0159~0163	設定範囲の変更 設定範囲：0 ~ 255 → 0 ~ 279	Ver106 以降	—
F111~F126 F151~F158	0111~0126 0151~0158	[F111]~[F126]、[F151]~[F158] (入力端子機能)に、機能番号「192/193」を追加 <u>「192：カレンダー OFF」</u> <u>「193：カレンダー OFF の反転」</u>	Ver104 以降	【7.2.1】 【11.3】

取扱説明書の正誤表

ポンプコントロール機能説明書E6582123⑤に対して下記訂正の上、ご使用下さい。

取扱説明書	ページ	内容																								
「ポンプコントロール機能説明書」 (E6582123⑤)	39	<p>10.スリープ機能との併用の(注意)において、 [A200]=「2」 設定時、[A213]の設定に関係なく、スリープ機能は使用できません。</p> <p>誤 [A200]=「2」かつ[A213]=「0」の場合、スリープ機能は使用できません。 (スリープ状態から回復しません)</p> <p>正 [A200]=「2」の場合、スリープ機能は使用できません。 (スリープ状態から回復しません)</p>																								
	13	<p>6.1.3. [A200]=「1」におけるパラメータ設定例において、 [F359]=「1」に設定する必要があります。</p> <p>誤</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>タイトル</th> <th>パラメータ名</th> <th>設定範囲</th> <th>標準出荷設定</th> <th>設定値</th> <th>備考</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>F359</td> <td>PID 制御 1</td> <td>0 ~ 14</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>なし</td> </tr> </tbody> </table> <p>正</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>タイトル</th> <th>パラメータ名</th> <th>設定範囲</th> <th>標準出荷設定</th> <th>設定値</th> <th>備考</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>F359</td> <td>PID 制御 1</td> <td>0 ~ 14</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>プロセス型PID 制御(温度・圧力等)</td> </tr> </tbody> </table>	タイトル	パラメータ名	設定範囲	標準出荷設定	設定値	備考	F359	PID 制御 1	0 ~ 14	0	0	なし	タイトル	パラメータ名	設定範囲	標準出荷設定	設定値	備考	F359	PID 制御 1	0 ~ 14	0	1	プロセス型PID 制御(温度・圧力等)
	タイトル	パラメータ名	設定範囲	標準出荷設定	設定値	備考																				
F359	PID 制御 1	0 ~ 14	0	0	なし																					
タイトル	パラメータ名	設定範囲	標準出荷設定	設定値	備考																					
F359	PID 制御 1	0 ~ 14	0	1	プロセス型PID 制御(温度・圧力等)																					
17	<p>6.2.3. [A200]=「2」におけるパラメータ設定例において、 [F359]=「1」に設定する必要があります。</p> <p>誤</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>タイトル</th> <th>パラメータ名</th> <th>設定範囲</th> <th>標準出荷設定</th> <th>設定値</th> <th>備考</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>F359</td> <td>PID 制御 1</td> <td>0 ~ 14</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>なし</td> </tr> </tbody> </table> <p>正</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>タイトル</th> <th>パラメータ名</th> <th>設定範囲</th> <th>標準出荷設定</th> <th>設定値</th> <th>備考</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>F359</td> <td>PID 制御 1</td> <td>0 ~ 14</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>プロセス型PID 制御(温度・圧力等)</td> </tr> </tbody> </table>	タイトル	パラメータ名	設定範囲	標準出荷設定	設定値	備考	F359	PID 制御 1	0 ~ 14	0	0	なし	タイトル	パラメータ名	設定範囲	標準出荷設定	設定値	備考	F359	PID 制御 1	0 ~ 14	0	1	プロセス型PID 制御(温度・圧力等)	
タイトル	パラメータ名	設定範囲	標準出荷設定	設定値	備考																					
F359	PID 制御 1	0 ~ 14	0	0	なし																					
タイトル	パラメータ名	設定範囲	標準出荷設定	設定値	備考																					
F359	PID 制御 1	0 ~ 14	0	1	プロセス型PID 制御(温度・圧力等)																					